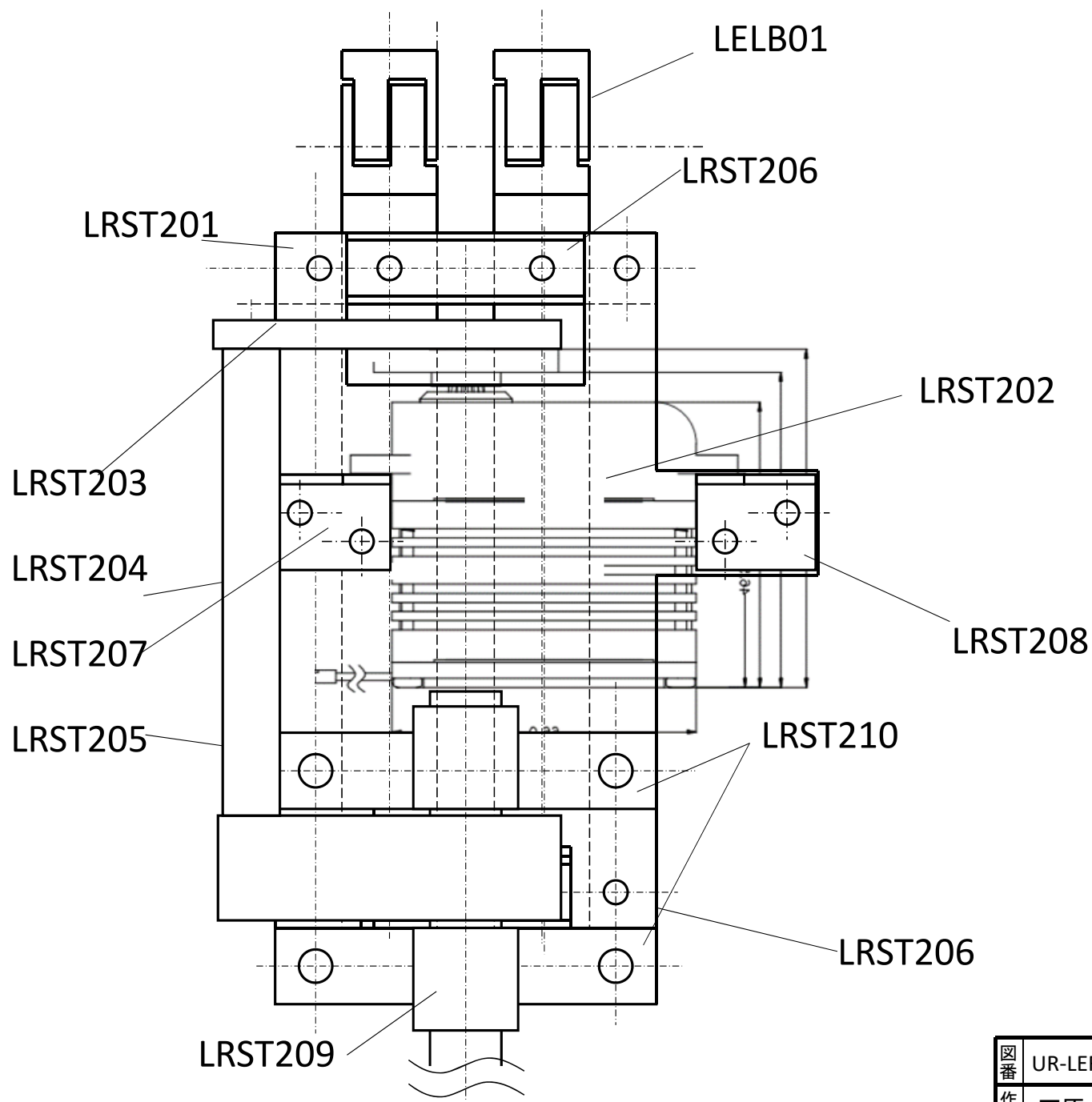


UR-LER2-001

左肘・手首部 組立図



番号	部 品 名	材質・仕様	個数	重量	図面番号
LELB01	左肘部ジョイント	50.0kg.cm	4	227	LELB-001
LRST201	左手首部ベース	A1050	1	**	
LRST202	左手首部モーター	A1100	1	**	
LRST203	左手首部ジョイント1	A1050	1	**	
LRST204	左手首部ジョイント2	A1050	1	**	
LRST205	左手首部ジョイント3	A1050	1	**	
LRST206	左手首部ベースジョイント1	A1050	3	**	
LRST207	左手首部モーターホルダー1	A1050	1	**	
LRST208	左手首部モーターホルダー2	A1050	1	**	RRST-001
LRST09	左手首部シャフト	A1050	1	**	RRST-002
LRST10	左手首部シャフトホルダー	A1050	1	**	RRST-002
LRST11	左手首部フレーム	A1050	1	**	RRST-002
RRST06	右手首部ジョイント4	A1050	1	**	RRST-002
RRST07	右手首部モーターホルダー1	A1050	1	**	RRST-003
RRST08	右手首部モーターホルダー2	A1050	1	**	RRST-003
LSLD09	右手首部シャフト	SUS304	1	**	RRST-003
RRST10	右手首部シャフトホルダー	PBR SX15	2	**	COM-004

図番	UR-LER2-001	図名	うどんロボット 左肘・手首部 組立図
作成	石原 秀則	情報	香川大学創造工学部 香川県高松市林町2217-20